SIGMA®
GERMANY

sTs
SPEED DIGITAL WIRELESS
HRM DIGITAL WIRELESS
CAD DIGITAL WIRELESS
IAC ALTI BAROMETRIC
LAP COUNT
DATA LOG
MULTI SPORT
PC MAC READY

ROX 6.0

サイクルコンピューター（高度計測機能搭載）

目次

1 パッケージの内容とROX 6.0の機能 7

1.1 はじめに 7

1.2 パッケージの内容 7

1.2.1 オプション・アクセサリー 8

1.3 ROX 6.0の機能 9

1.3.1 PC インターフェイス 9

2 ROX 6.0の取付け、および、初めての起動 10

2.1 ブラケットの取付け 10

2.2 トランスミッター（スピード/ケイデンス）の取付け 10

2.3 マグネット（スピード/ケイデンス用）の取付け 10

2.4 チェストベルトの装着 10

2.5 2台目のバイクの設定 10

2.6 SIGMA ROX 6.0をマウントに取付ける 10

2.7 初めての起動 11

2.8 トランスミッターと本体を同期する 11

2.8.1 スピードトランスミッターの同期 11

2.8.2 ケイデンストランスミッターの同期 11

2.8.3 チェストベルトとの同期 11

2.8.4 同期のリセット 12

3 操作の概要 13

3.1 ボタンの機能 13

3.1.1 バイクモードでのボタンの機能 14

3.1.2 ハイキングモードでのボタンの機能 14

3.2 ディスプレイの表示 15

3.2.1 上段の表示 15

3.2.2 中段の表示 15

3.2.3 下段の表示 15

4 基本設定 16

4.1 言語の設定 16

4.2 単位の設定 16

4.3 海面気圧の設定 16

4.4 現在高度の設定 17

4.5 拠点高度の設定 17

4.6 バイク1とバイク2のホイールサイズの設定 17

4.6.1 ホイールサイズの算出 17

4.7 時刻の設定 18

4.8 日付の設定 19

4.9 年齢の設定 19

4.10 体重の設定 19
4.11 性別の設定 20
4.12 最大心拍数の設定 20
4.13 ターゲット（目標）ゾーンの設定 20
4.13.1 通常モードでのトレーニングゾーンの表示 21
4.14 強度ゾーン 1, 2, 3, 4の設定 21
4.14.1 通常モードでの強度ゾーンの表示 22
4.15 バイク 1、または、バイク 2の積算走行距離の設定 22
4.16 バイク 1、または、バイク 2の積算走行時間の設定 22
4.17 積算ハイキングタイムの設定 23
4.18 バイク 1、または、バイク 2の積算高度の設定 23
4.19 積算ハイキング高度の設定 24
4.20 バイク 1、または、バイク 2の積算消費カロリーの設定 24
4.21 積算ハイキング消費カロリーの設定 24
4.22 ゾーンアラームをアクティブにする 25
4.23 表示コントラストの設定 25
4.24 基本設定を閉じる 25
5 ROX 6.0の一般的な機能 26
5.1 ディスプレイのバックライト 26
5.2 速度比較 26
5.3 ラップ機能 26
5.4 ラップビューを開く 27
5.5 拠点高度のキャリブレーション 27
5.6 ストップウォッチ 27
5.7 カウントダウン 27
5.8 アップヒル/ダウンヒル高度の設定 +/− 28
5.9 走行データのリセット 28
5.10 バイク 1、および、バイク 2の積算値 28
5.11 サービス点検の時期 28
5.12 トランスポートモード 29
5.13 PC インターフェイス 29
5.14 ワイヤードスピードトランスミッター 29
6 ハイキングにも使えるROX 6.0 30
6.1 チェストベルトの同期 30
6.2 ハイキングタイムのスタート/ストップ 30
6.3 ターゲット（目標）タイムの設定 30
6.4 ハイキングデータのリセット 31
7 高度計測機能 (IAC) 32
7.1 高度キャリブレーション 32

8 重要事項、トラブルシューティング、FAQ 33
8.1 重要事項 33
8.1.1 ROX 6.0の防水機能 33
8.1.2 トランスミッターの防水機能 33
8.1.3 チェストベルトのお手入れ 33
8.1.4 トレーニングについてのアドバイス 33
8.2 トラブルシューティング 34
8.3 よくあるご質問（FAQ） 35
9 技術情報 36
9.1 単位、最大値、最小値 36
9.2 バッテリー交換 38
9.3 気温とバッテリー 38
10 保証について 39
11 インデックス 41

1　パッケージの内容とROX 6.0の機能

1.1　はじめに

この度は、SIGMA SPORT のサイクルコンピュータをお買い求めいただき誠にありがとうございます。お客様の信頼できるサイクリングパートナーとして、ROX 6.0を末永くお役立ていただければ幸いです。この取扱説明書の指示をよくお読みになり、新しいサイクルコンピューターの操作方法を習得してさまざまな機能を使いこなしてください。

SIGMA SPORT はROX 6.0があなたのサイクリングをより楽しくしてくれることを願っています。

多彩な機能を搭載したROX 6.0は、サイクリング中はもちろん、トレーニングを終えた後も、さまざまな情報を提供します。

— 速度、走行時間、走行距離、高度、心拍数、トレーニングの強度ゾーン
— 走行結果に関するすべての情報はPCに転送可能。解りやすいグラフ形式で参照することができます（PCへのデータ転送には別売りのドッキングステーションが必要です）。

1.2　パッケージの内容

ROX 6.0 サイクルコンピュータ本体 	本体用ブラケット
STS スピードトランスミッター 	スポークマグネット

リストストラップ 	STS ハートレートトランスミッター チェストベルト
バッテリーコンパートメントキー 	結束バンド・Oリング（取付用）
ROX 6.0 クイックスタートガイド	

1.2.1 オプション・アクセサリー

ドッキングステーション 	コード式ブラケット
STS ケイデンストランスミッター （こちらはオプションではありません 標準付属となります。） 	ケイデンス用マグネット （こちらはオプションではありません 標準付属となります。） または ケイデンス用マグネットは下部のスペーサーを取り外して使用することもできます。

1.3 ROX 6.0 の機能

ROX 6.0は多機能のサイクルコンピューターで、高度、速度、ケイデンス、心拍数を計測することができます。ケイデンス機能をご利用になるには必要なアクセサリーをご用意ください。

すべての現在値（現在のスピード、現在の高度、現在の心拍数、現在のケイデンス、現在のラップ）は大きなディスプレイに分かりやすく表示されます。また、機能を切り替えるまで表示し続けます。

ROX 6.0は従来のサイクルコンピュータの特長である2台目のバイクとの切り替え（STSスピードトランスミッターにより自動的に検出されます）や、オートスタート/ストップ機能、標高キャリブレーション機能を継承しています。

リストストラップを使えば、ハイキングやその他のスポーツにもROX 6.0をご活用いただけます。

1.3.1 PC インターフェイス

ROX 6.0は、オプションのドッキングステーションを使ってPCに接続し、データを転送することができます。

また、PC上でROX 6.0の基本設定を入力し、設定データをROX 6.0本体に転送することも可能です。

2 ROX 6.0 の取付け、および、初めての起動

注意

詳しい取り付け方法はクイックスタートガイドをご参照ください。

2.1 ブラケットの取付け

– ハンドルバー、または、ステムへ取り付けます。

– ブラケットの黄色いフィルムを剥がしてください（常時装着用）。

– ブラケットは結束バンド（常時装着用）と O リング（取り外し可能）のどちらでも取り付け可能です。

クイックスタートガイド 1.1 1.2 1.3 1.4 をご参照ください。

2.2 トランスミッター（スピード / ケイデンス）の取付け

– トランスミッターは結束バンド（常時装着用）と O リング（取り外し可能）のどちらでも取り付け可能です。

クイックスタートガイド 2.1 3.1 をご参照ください。

2.3 マグネット（スピード / ケイデンス）の取付け

クイックスタートガイド 2.3 3.2 をご参照ください。

2.4 チェストベルトの装着

– 電極部分を水かジェルで湿らせてください。

クイックスタートガイド 4.1 4.2 4.3 4.4 をご参照ください。

2.5 2 台目のバイクの設定

– 注意：

STS スピードトランスミッターを“2 台目のバイク ”に切り替えるには、 ペンなど先の尖ったものでトランスミッター裏側のボタンを 5 秒間、 赤の LED ランプが点滅するまで押し続けてください（赤の LED: バイク 2・緑の LED: バイク 1）。

クイックスタートガイド 6.1 をご参照ください。

2.6 SIGMA ROX 6.0 をブラケットに装着する

クイックスタートガイド 6.2 をご参照ください。

2.7　初めての起動

ROX 6.0はバッテリーの消費を防ぐため、工場出荷時にはデフォルトの“スリープモード”になっています。MODE 1ボタンとSETボタンを同時に5秒間押し続け、ROX 6.0を起動してください。

ROX 6.0 は設定画面にジャンプします（4 章「基本設定」をご参照ください）。

2.8　トランスミッターと本体を同期する

各トランスミッターとROX 6.0本体を同期するには、まず、ROX 6.0本体をマウントに装着する必要があります。

センサーと本体が同期している間、スピード、ケイデンス、心拍数の数値は0で点滅します。

同期が完了すると、個々の数値がROX 6.0のディスプレイに表示されます。

2.8.1　スピードトランスミッターの同期

スピードトランスミッターを同期するには以下の2通りの方法があります。

– サイクリングを始めてください。通常ホイールが5回転する間に本体受信機はスピードトランスミッターと同期します。

– ディスプレイに速度（km/m）が表示されるまでフロントホイールを回してください。

2.8.2　ケイデンストランスミッターの同期

ケイデンストランスミッターを同期するには以下の2通りの方法があります。

– サイクリングを始めてください。通常ペダルが5回転する間に本体受信機はスピードトランスミッターと同期します。

– ディスプレイに現在のケイデンスが表示されるまでペダルを回してください。

2.8.3　チェストベルトの同期

チェストベルトのセンサー部分を水などで湿らせてから胸に装着します。

ROX6.0本体付近で動くか、または、バイクに乗ってください。ROX6.0は通常10秒以内にチェストベルトと同期します。

同期が完了すると、現在の心拍数がディスプレイに表示されます。

2.8.4 同期のリセット

同期を行ってもディスプレイに数値が表示されない場合や、ご自身のトランスミッターと異なるトランスミッターが同期されてしまった場合は同期をリセットしてください。

1 Mode 1 ボタンを3秒間長押しすると、“Sync. RESET”の文字がディスプレイに点滅します。

2 それぞれのトランスミッターが同期する間、スピード、ケイデンス、心拍数の数値は再び0で点滅します。

3 操作の概要

3.1 ボタンの機能

SET + リセット ボタン

SETボタンとリセットボタンを同時に押すと、バックライトのオン/オフを切り替えることができます。

リセットボタン

このボタンは、メニュー画面を逆にスクロールするときに使います。

長押しすると、現在のすべての走行データが0にリセットされます。

Mode 2 ボタン

このボタンを押すとMode2の機能（心拍数など）、または、メニュー画面を順にスクロールします。

ラップボタン

新しくラップをスタートするときにこのボタンを押します。

セットボタン

このボタンを押すと入力した値が保存されます。

このボタンを長押しすると、基本設定画面が開きます。

Mode 1 ボタン

このボタンを押すとMode1の機能（バイク・高度など）を順にスクロールします。

トランスミッターを再度同期する場合にこのボタンを長押しします。

3.1.1 バイクモードでのボタンの機能

Mode 1 ボタンの機能	Mode 2 ボタンの機能
走行距離	最大心拍数に対するターゲットゾーン割合
走行時間	強度ゾーン
平均速度	平均心拍数
最高速度	最大心拍数
平均ケイデンス	消費カロリー
アップヒル/ダウンヒル高度 +/−	時刻
高度概要	ストップウォッチ
最大高度	カウントダウン
ラップ距離	気温
ラップタイム	積算走行距離
	積算走行時間
	積算高度
	積算消費カロリー

3.1.2 ハイキングモードでのボタンの機能

Mode 1 ボタンの機能	Mode 2 ボタンの機能
ハイキングタイム	最大心拍数に対するターゲットゾーン割合
ターゲットタイム	強度ゾーン
ハイキング高度 +/−	平均心拍数
最大高度	最大心拍数
	消費カロリー
	時刻
	カウントダウンタイマー
	気温
	積算ハイキングタイム
	積算ハイキング高度
	積算消費カロリー

3.2 ディスプレイの表示

ROX 6.0 のディスプレイは大きく 3 つのエリアに別れています。

3.2.1 上段の表示

上段は5つの現在値を表示します。

- 現在の心拍数（チェストベルト装着時のみ表示）
- トレーニングゾーンにおける心拍数の上下限を超えた場合に表示
- 現在のケイデンス（ケイデンストランスミッター取付け時のみ表示）
- 現在の高度（常時表示）
- 現在のラップカウント（常時表示）

3.2.2 中段の表示

中段は現在の速度、その他のアイコンを表示します。

- バイク1、または、バイク 2 のアイコンを表示
- 平均速度に対する現在速度の比較
- KMH 表示単位 (km/h or mph)
- ストップウォッチがアクティブのとき表示
- カウントダウンがアクティブのとき表示
- 平均速度（ラップビュー表示時のみ）

3.2.3 下段の表示

下段は現在選択している機能を表示します。

Mode 1 ボタン（3.1.1参照）や、 Mode 2 ボタン（3.1.2参照）を押して、個々の機能を選択します。

Mode 1 ボタン、または、 Mode 2 ボタンを押すと順に項目をスクロールします。
Set ボタン、または、 Reset ボタンを押すと逆に項目をスクロールします。

4 基本設定

Set ボタンを3秒間押し続けてください。“Set OPEN”の文字がディスプレイに点滅した後、予め設定されていた言語が表示されます。

ROX 6.0を工場出荷時のスリープモードから初めて起動される場合は、自動的に設定画面にジャンプします。Set ボタンを長押しする必要はありません。

注意

ROX 6.0は走行中でも設定を行うことができます。走行中に設定する場合は、必ず道路状況と交通に注意を集中させたまま行ってください。

4.1 言語の設定

1 Mode 1 ボタンを押してプリセットの言語を表示させます。

2 Set ボタンを押すと、ディスプレイが点滅します。

3 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押してお好みの表示言語を設定します。

4 Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK” の文字がディスプレイに表示されます。

4.2 単位の設定

1 Mode 1 ボタンを押してプリセットの単位を表示させます。

2 Set ボタンを押すと、ディスプレイが点滅します。

3 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して表示単位（km/h・ mph）を設定します。

4 Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK” の文字がディスプレイに表示されます。

4.3 海面気圧の設定

この機能についての説明は、「7. 標高計測 [IAC]」をご参照ください。

1 Mode 1 ボタンを押してプリセットの海面気圧を表示させます。

2 Set ボタンを押すと、ディスプレイが点滅します。

3 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、設定値を選択します。

4 Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK” の文字がディスプレイに表示されます。

4.4 現在高度の設定

この機能についての説明は、「7. 高度計測 [IAC]」をご参照ください。

1 Mode 1 ボタンを押してプリセットの高度を表示させます。

2 Set ボタンを押すと、最初の桁が点滅して数値の入力が可能になります。

3 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、設定値を選択します。

4 Mode 1 ボタンを押して次の桁へ移り、同様に設定値を選択します。
これを繰り返してすべての桁に数値を入力します。

5 Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK” の文字がディスプレイに表示されます。

4.5 拠点高度の設定

この機能についての説明は、「7. 高度計測 [IAC]」をご参照ください。

1 Mode 1 ボタンを押してプリセットされている拠点高度を表示させます。

2 Set ボタンを押すと、最初の桁が点滅して数値の入力が可能になります。

3 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、設定値を選択します。

4 Mode 1 ボタンを押して次の桁へ移り、同様に設定値を選択します。
これを繰り返してすべての桁に数値を入力します。

5 Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK” の文字がディスプレイに表示されます。

4.6 バイク 1 とバイク 2 のホイールサイズの設定

1 Mode 1 ボタンを押してプリセットのホイールサイズ（バイク1、または、バイク2）を表示させます。

2 Set ボタンを押すと、最初の桁が点滅して数値の入力が可能になります。

3 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、設定値を選択します。

4 Mode 1 ボタンを押して次の桁へ移り、同様に設定値を選択します。
これを繰り返してすべての桁に数値を入力します。

5 Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK” の文字がディスプレイに表示されます。

4.6.1 ホイールサイズの算出

ホイールサイズを算出するにはいくつかの方法があります。

– 図A、または、図Bをもとに算出します。

– タイヤのサイズをもとに、図Cからホイールサイズを見つけます。

km/h:
WS = mm x 3.14
mph:
WS = mm x 3.14

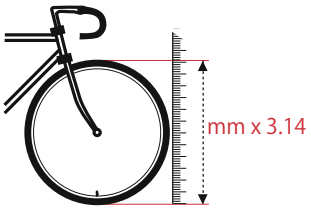
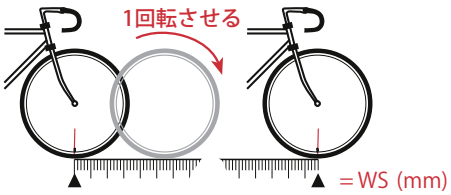


図 A

km/h:
WS = mm
mph:
WS = mm



図B

ETRTO 16 x 1.75 x 2

		kmh mph
47-305	16x1.75x2	1272
47-406	20x1.75x2	1590
37-540	24x1 3/8 A	1948
47-507	24x1.75x2	1907
23-571	26x1	1973
40-559	26x1.5	2026
44-559	26x1.6	2051
47-559	26x1.75x2	2070
50-559	26x1.9	2089
54-559	26x2.00	2114
57-559	26x2.125	2133
37-590	26x1 3/8	2105
37-584	26x1 3/8x1 1/2	2086
20-571	26x3/4	1954

ETRTO 16 x 1.75 x 2

		kmh mph
32-630	27x1 1/4	2199
28-630	27x1 1/4 Fifty	2174
40-622	28x1.5	2224
47-622	28x1.75	2268
40-635	28x1 1/2	2265
37-622	28x1 3/8x1 5/8	2205
18-622	700x18C	2102
20-622	700x20C	2114
23-622	700x23C	2133
25-622	700x25C	2146
28-622	700x28C	2149
32-622	700x32C	2174
37-622	700x35C	2205
40-622	700x40C	2224

図C

4.7 時刻の設定

1 Mode 1 ボタンを押してプリセットの時刻を表示させます。

2 Set ボタンを押すと、“時間”が点滅して数値の入力が可能になります。

3 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、設定値を選択します。

4 Mode 1 ボタンを押すと“分”へ移り、数値が点滅します。

5 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、設定値を選択します。

6 Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK” の文字がディスプレイに表示されます。

4.8 日付の設定

1 Mode 1 ボタンを押してプリセットの日付を表示させます。

2 Set ボタンを押すと、“年”が点滅して数値の入力が可能になります。

3 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して“年”の数値を増減させ、設定値を選択します。Set ボタンを押して“年”を保存します。

4 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して“月”の数値を増減させ、設定値を選択します。Set ボタンを押して“月”を保存します。

5 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して“日”の数値を増減させ、設定値を選択します。Set ボタンを押して“日”を保存します。

6 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して日付の表示形式[dd.mm.yy・mm/dd/yy]を設定し、Set ボタンで保存します。“Set OK” の文字がディスプレイに表示されます。

4.9 年齢の設定

1 Mode 1 ボタンを押してプリセットの年齢を表示させます。

2 Set ボタンを押すと、ディスプレイが点滅します。

3 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、年齢を設定します。

4 Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK” の文字がディスプレイに表示されます。

4.10 体重の設定

1 Mode 1 ボタンを押してプリセットの体重を表示させます。

2 Set ボタンを押すと、ディスプレイが点滅します。

3 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、体重を設定します。

4 Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK” の文字がディスプレイに表示されます。

4.11 性別の設定

1 Mode 1 ボタンを押してプリセットの性別を表示させます。ROX 6.0は、デフォルトでは“male（男性）”に設定されています。

2 Set ボタンを押すと、ディスプレイが点滅します。

3 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して性別を設定してください。

4 Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK”の文字がディスプレイに表示されます。

4.12 最大心拍数の設定

1 Mode 1 ボタンを押してプリセットの最大心拍数を表示させます。

2 Set ボタンを押すと、ディスプレイが点滅します。

3 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、最大心拍数を設定します。

4 Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK”の文字がディスプレイに表示されます。

4.13 ターゲット（目標）ゾーンの設定

ROX 6.0は3つのトレーニングゾーンを備えています。“フィットネスゾーン”と“脂肪燃焼ゾーン”はあなたの最大心拍数をもとに自動的に算出されます。“個人設定”のターゲットゾーンでは、あなた用の心拍数ゾーンを自由に設定することが可能です。

1 Mode 1 ボタンを押してプリセットのトレーニングゾーンを表示させます。

2 Set ボタンを押すと、ディスプレイが点滅します。

3 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、ご希望のトレーニングに合わせた心拍数ゾーンの上限と下限の数値を設定します。

4 Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK”の文字がディスプレイに表示されます。

注意

走行中、あなたの心拍数が、設定したトレーニングゾーンの心拍数の上限/下限を超えた場合にお知らせする機能があります。ディスプレイの心拍数横に矢印が表示され、アラーム音が鳴ります。

4.13.1 通常モードでのトレーニングゾーンの表示

トレーニング中の心拍数が、設定されたターゲットゾーンの最大心拍数に対してどのくらいの割合なのかを示すバーグラフを表示することができます。

1 通常モードで Mode 2 ボタンを押すと最大心拍数に対するあなたの心拍数割合が表示されます。

2 ディスプレイの下段に表示されるバーグラフは3つのパートに別れ、あなたの心拍数が現在のターゲットゾーンのどの領域に当てはまるかを示します。

4.14 強度ゾーン1・2・3・4の設定

ROX6.0は、あなたのトレーニングに役立つ4つの強度ゾーンを備えています。それぞれの数値はあなたの最大心拍数から自動的に算出されます。また、個々の強度ゾーンの最大心拍数に対する割合（%）を手動で変更することもできます。

1 Mode 1 ボタンを押してプリセットのいずれかの強度ゾーンを表示させます。

2 Set ボタンを押すと、選択したゾーンの下限の数値が点滅します。

3 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、下限を設定します。

4 Mode 1 ボタンを押すと、選択したゾーンの上限の数値が点滅します。

5 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、上限を設定し、Set ボタンを押して保存してください。
“Set OK” の文字がディスプレイに表示されます。

注意

走行中、強度ゾーンは高頻度で表示されるため、随時確認しながらトレーニングできます。

4.14.1　通常モードでの強度ゾーンの表示

強度ゾーンをバーグラフで表示して、現在のトレーニング状況を把握することができます。

1　通常モードで Mode 2 ボタンを押して、強度ゾーン画面に切り替えます。

2　4つの強度ゾーンがディスプレイの下段にバーグラフとなって表示されます。

3　矢印で示されているゾーンが、現在のトレーニングに当てはまる強度ゾーンです。

4.15　バイク 1、または、バイク 2 の積算走行距離の設定

ROX 6.0をご使用になる前の走行距離を本機に合算することができます（例：過去のサイクルコンピューターの走行距離を移す場合）。

1　Mode 1 ボタンを押してバイク 1、または、バイク 2 の積算走行距離を表示させます。

2　Set ボタンを押すと、最初の桁が点滅して数値の入力が可能になります。

3　Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、設定値を選択します。

4　Mode 1 ボタンを押して次の桁へ移り、同様に設定値を選択します。
これを繰り返してすべての桁に数値を入力します。

5　Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK” の文字がディスプレイに表示されます。

4.16　バイク 1、または、バイク 2 の積算走行時間の設定

ROX 6.0をご使用になる前の走行時間を本機に合算することができます（例：過去のサイクルコンピューターの走行時間を移す場合）。

1　Mode 1 ボタンを押してバイク 1、または、バイク 2 の積算走行時間を表示させます。

2　Set ボタンを押すと、“時間”の最初の桁が点滅して数値の入力が可能になります。

3　Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、設定値を選択します。

4　Mode 1 ボタンを押して、次の桁へ移り、同様に設定値を選択します。

5　Set ボタンを押して“時間”の設定を確定すると、“分”の値が点滅します。

6 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、分を選択します。

7 Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK” の文字がディスプレイに表示されます。

4.17 積算ハイキングタイムの設定

ROX 6.0をご使用になる前のハイキングタイムを本機に合算することができます（例：過去のサイクルコンピューターのハイキングタイムを移す場合）。

1 Mode 1 ボタンを押して、積算ハイキングタイムを表示させます。

2 Set ボタンを押すと、“時間”の最初の桁が点滅して数値の入力が可能になります。

3 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、設定値を選択します。
Mode 1 ボタンを押して、次の桁へ移り、同様に設定値を選択します。
Set ボタンを押して“時間”の設定を確定すると、“分”の値が点滅します。

4 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、分を選択します。

5 Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK” の文字がディスプレイに表示されます。

4.18 バイク 1、または、バイク 2 の積算高度の設定

ROX 6.0をご使用になる前の走行高度を本機に合算することができます（例：過去のサイクルコンピューターの積算高度を移す場合）。

1 Mode 1 ボタンを押して、バイク 1、または、バイク2 の積算高度を表示させます。

2 Set ボタンを押すと、最初の桁が点滅して数値の入力が可能になります。

3 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、設定値を選択します。

4 Mode 1 ボタンを押して、次の桁へ移り、同様に設定値を選択します。
これを繰り返してすべての桁に数値を入力します。

5 Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK” の文字がディスプレイに表示されます。

4.19　積算ハイキング高度の設定

ROX 6.0をご使用になる前のハイキング高度を本機に合算することができます。
（例：過去のサイクルコンピューターの積算ハイキング高度を移す場合）

1　Mode 1 ボタンを押して、積算ハイキング高度を表示させます。

2　Set ボタンを押すと、最初の桁が点滅して数値の入力が可能になります。

3　Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、設定値を選択します。

4　Mode 1 ボタンを押して、次の桁へ移り、同様に設定値を選択します。
これを繰り返してすべての桁に数値を入力します。

5　Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK”の文字がディスプレイに表示されます。

4.20　バイク 1、または、バイク 2の積算消費カロリーの設定

ROX 6.0をご使用になる前の消費カロリーを本機に合算することができます。
（例：過去のサイクルコンピューターの積算消費カロリーを移す場合）

1　Mode 1 ボタンを押して、バイク1、または、バイク2の積算消費カロリーを表示させます。

2　Set ボタンを押すと、最初の桁が点滅して数値の入力が可能になります。

3　Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、設定値を選択します。

4　Mode 1 ボタンを押して、次の桁へ移り、同様に設定値を選択します。
これを繰り返してすべての桁に数値を入力します。

5　Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK”の文字がディスプレイに表示されます。

4.21　積算ハイキング消費カロリーの設定

ROX 6.0をご使用になる前のハイキング消費カロリーを本機に合算することができます（例：過去のサイクルコンピューターの積算消費カロリーを移す場合）。

1　Mode 1 ボタンを押して、積算ハイキング消費カロリーを表示させます。

2　Set ボタンを押すと、最初の桁が点滅して数値の入力が可能になります。

3　Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、設定値を選択します。

4　Mode 1 ボタンを押して、次の桁へ移り、同様に設定値を選択します。
これを繰り返してすべての桁に数値を入力します。

5　Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK”の文字がディスプレイに表示されます。

4.22 ゾーンアラームをアクティブにする

1 Mode 1 ボタンを押して、ゾーンアラームを表示させます。

2 Set ボタンを押すと、現在の設定が点滅します。

3 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押してゾーンアラームのオン/オフを切り替えます。

4 Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK” の文字がディスプレイに表示されます。

注意

ゾーンアラームのアラーム音は、設定したトレーニングゾーンの上下限値を超えたときに鳴ります。

4.23 表示コントラストの設定

1 Mode 1 ボタンを押して、プリセットのコントラストを表示させます。

2 Set ボタンを押すと、ディスプレイが点滅します。

3 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、設定値を選択します。
（1 = 弱い/3 = 強い）

4 Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK” の文字がディスプレイに表示されます。

4.24 基本設定を閉じる

Set ボタンを3秒間長押しすると、基本設定画面が閉じます。
“Set CLOSE”の文字が表示されます。

5 ROX 6.0 の一般的な機能

5.1 ディスプレイのバックライト

Set ボタンと Reset ボタンを同時に押すことにより、バックライトの機能のオン/オフを切り替えることができます。“Light on/Light off”の文字が短く表示されます。

いずれかのボタンを押すとバックライトが点灯します。個々の機能を表示するにはもう一度ボタンを押す必要があります。

注意

同期中、バックライトは使用できません。また、バッテリーの消費を抑えるため、必要でないときはバックライトのご使用は控えてください。

5.2 速度比較

現在の速度が平均速度と異なる場合に、2つの矢印 ▲▼ で示します。

現在の速度が平均速度を下回っている場合、▼ がディスプレイに表示されます。
現在の速度が平均速度を上回っている場合、▲ がディスプレイに表示されます。

現在の速度が平均速度とほとんど差がない場合は矢印は表示されません。

5.3 ラップ機能

ある距離を走行したあと、新たなラップを刻むとき（または、インターバル計測時）にラップ機能を使います。この機能を使って、比較可能な走行距離におけるあなたのパフォーマンスを比較したり、インターバルトレーニングを行うことができます。

ROX 6.0 前面の下部中央にある LAP ボタンを押すと、現在のラップが終了し、新たなラップがスタートします。最新のラップ距離とラップタイムが8秒毎に交互に表示されます。

ラップ距離とラップタイムはディスプレイの下段に表示されます。

平均心拍数、平均ケイデンス、ラップカウントはディスプレイ上段に表示され、最新ラップの平均速度が中段に表示されます。

その後、ディスプレイは1つ前のモードに戻ります。

5.4 ラップビューを開く

1 ROX 6.0前面の LAP ボタンを3秒間押してください。“Lap view OPEN”の文字がディスプレイに点滅します。

Set ボタンと Mode 1 ボタンを押すと以下の数値が順に切り替わります。
[ラップタイム、スプリットタイム、ラップ距離、スプリット距離、最高速度、最大心拍数、消費カロリー]

平均心拍数、平均ケイデンス、アップヒル高度、ラップカウントはディスプレイの上段に表示されます。ラップの平均速度は中段に表示されます。

2 Reset ボタン、または、Mode 2 ボタンを押して個々のラップを切り替えます。

3 LAP ボタンを3秒間長押しすると、ラップビューが閉じます。
“Lap view CLOSE”の文字が点滅します。

5.5 拠点高度の調整（高度キャリブレーション）

Mode 1 ボタンと Mode 2 ボタンを3秒間同時に押して、以前に設定した拠点の高度を調整します。“Start altitude”の文字がディスプレイに点滅します。

すでに拠点高度のキャリブレーションが行われていれば、“Set OK”の文字が点滅表示されます。

この機能についての説明は「7. 高度計測[IAC]」をご参照ください。

5.6 ストップウォッチ

1 Mode 2 ボタンを押して、ストップウォッチ画面に切り替えます。

2 Set ボタンを押すと、ストップウォッチをスタート/ストップできます。
ストップウォッチが稼動しているときは、⏱マークが表示されます。

3 ストップウォッチをリセットするには、Reset ボタンを3秒間押し続けてください。

5.7 カウントダウン

1 Mode 2 ボタンを押して、カウントダウン画面に切り替えます。

2 Set ボタンを3秒間長押しすると、“Countdown SET”の文字が点滅します。

3 Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、設定値を選択します。

4 Mode 1 ボタンを押して、次の桁へ移り、同様に設定値を選択します。

5 Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK” の文字がディスプレイに表示されます。

6 Set ボタンを押して、カウントダウンをスタート/ストップしてください。
カウントダウンが稼動しているときは、 マークが表示されます。カウントダウンが0に達した時点でアイコンが点滅します。

7 カウントダウンの設定値をリセットするときは、Reset ボタンを3秒間押してください。

5.8 アップヒル/ダウンヒル高度の設定 +/-

アップヒル高度[+]、および、ダウンヒル高度[−]は、個別に表示できます。アップヒル高度[+]とダウンヒル高度[−]を切り替えるには、以下に従ってください。

1 Mode 2 ボタンを押して、アップヒル/ダウンヒル高度(altitude +/−)を表示させます。

2 Set ボタンを3秒間長押しすると、“Altitude +/− SET”の文字が点滅します。

3 Mode 2 ボタンを押して、アップヒル高度[+]、または、ダウンヒル高度[−]を切り替えてください。

4 Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK” の文字がディスプレイに表示されます。

5.9 走行データのリセット

1 Reset ボタンを3秒以上押し続けてください。

2 “Trip data RESET”の文字がディスプレイに点滅します。

この機能は、以下の数値を0にリセットします。
[走行距離、走行時間、平均速度、最高速度、平均ケイデンス、アップヒル/ダウンヒル高度 +/−、高度外形、最大高度、ラップ距離、ラップタイム、強度ゾーン、平均心拍数、最大心拍数、消費カロリー]

5.10 バイク 1 と バイク 2 の積算値

バイクを1台だけ使用している場合、1台目のバイクの積算値が表示されます。

バイクを2台使用している場合、積算値は、“1台目のバイク(bike 1)”、“2台目のバイク (bike 2)”、“バイク1とバイク2の合計(bike 1+2)”の3通りを表示することができます。

5.11 サービスインターバル

サービスインターバルは、予め設定された走行距離に到達したときに、次のサービス点検時期をお知らせする機能です。サービスインターバルは販売店の専門家によってのみ設定されなければなりません。設定距離に到達したとき、ディスプレイに“Inspection”の文字が表示されます。いずれかのボタンを押すと、このメッセージが消去されます。

5.12 トランスポートモード

バイクが車のキャリヤや車内に積まれたとき、ROX 6.0のモーションセンサーが働いてトランスポートモードに切り替わります（ROX 6.0がマウントに装着されている時のみ）。このとき“Transport”の文字がディスプレイに表示されます。いずれかのボタンを押すと、このモードが解除されます。

5.13 PC インターフェイス

ROX 6.0はPC互換機です。SIGMA DATA CENTER ソフトウエアとドッキングステーションをご購入いただければ、あなたの最新の走行データを素早く簡単にPCに転送することができます。ROX 6.0はトレーニング中のデータを10秒毎に最長19時間まで保存することができます。この走行結果は、PC転送後にDATA CENTERソフトウエアにより、グラフ形式で確認することができます。

注意

オプションのSIGMA DATA CENTER ソフトウェア、ドッキングステーションはSIGMA製品取扱店にてお求めいただけます。

5.14 ワイヤードスピードトランスミッター

ROX 6.0の速度計測は、従来のワイヤー式スピードトランスミッターにも対応しています（コード式ブラケットは別売りとなります。ケイデンストランスミッター、および、チェストベルトはワイヤレスのみ）。

6　ハイキングにも使えるROX 6.0

ROX 6.0は、付属のリストストラップを使って、ハイキングコンピューターとしてもご利用いただけます。ROX 6.0をリストストラップに装着すると、バイク機能はすべて非表示になります（バイクに関するデータは保存されており、次回のバイク走行時にはすべての機能にアクセスできます）。つまり、ハイキング関連の機能のみ使用可能となります。ROX 6.0を使えば高度や心拍数の情報を提供してくれるので、登山やスキー、ランニングやその他のスポーツに幅広くご利用いただけます。

6.1　チェストベルトの同期

チェストベルトを装着し、センサー部分を水などで湿らせます。

ROX 6.0をリストストラップに装着してください。あなたの心拍数が0で点滅します。ROX 6.0は10秒以内にチェストベルトと同期します。

その後、現在の心拍数がディスプレイに表示されます。

6.2　ハイキングタイムのスタート/ストップ

ハイキングタイムのスタート/ストップには、ROX 6.0前面のLAPボタンを押します。

ハイキングタイム計測中は ⏱ マークがディスプレイに表示されます。

6.3　ターゲット（目標）タイムの設定

1　Mode 1 ボタンを押してターゲットタイムを表示させます。

2　Set ボタンを3秒間押し続けてください。“Target time SET”の文字が点滅します。

3　Mode 2 ボタン、または、Reset ボタンを押して数値を増減させ、設定値を選択します。

4　Mode 1 ボタンを押して次の桁へ移り、同様に設定値を選択します。
これを繰り返してすべての桁に数値を入力します。

5　Set ボタンを押して設定を保存してください。
“Set OK” の文字がディスプレイに表示されます。

6　ハイキングタイムをスタートした瞬間から、ターゲットタイムがカウントダウンを始めます。

7　カウントダウン途中で、ターゲットタイムを設定したスタートタイムにリセットするには Reset ボタンを3秒間長押ししてください。

注意
ターゲットタイムが超過してしまうと、マイナス（-）が表示されます。ターゲットタイムを00:00:00に設定して終了してください。

6.4 ハイキングデータのリセット

1 Reset ボタンを3秒以上押し続けてください。

2 “Trip data RESET”の文字が点滅します。

この機能を使うと以下の数値は0にリセットされます。
[ハイキングタイム、ハイキング高度 +/−、最大高度、強度ゾーン、平均心拍数、最大心拍数、消費カロリー]

7 高度計測(IAC)

ROX 6.0が“スリープモード（時刻とモデル名が表示されます）”になるとき、直前に表示された現在地の高度が保存されます。次に“起動”するとき、この保存された高度が参照高度として使用されます。ROX 6.0は基本的に自動で高度を調整します。

バイクやROX 6.0の動きに従って気圧計がアクティブ状態になります。ROX 6.0がスリープモードのときでも同様です。これは、あなたが移動するとき、現在地の高度が定期的に更新されていることを意味します。ROX 6.0のモーションセンサーは敏感に反応するため、自動車内でも機能します。

ROX 6.0の裏面に、気圧を計測するための3つの穴があります。これらの穴は絶対に塞いではいけません。

注意
気圧計測穴に先の尖ったものを挿入しないでください！

7.1 高度キャリブレーション

ROX6.0は気圧をもとに高度を計測します。天候が変化すると気圧も変化するため、それに従ってあなたの現在地の高度も変化します。これを補正するためには、ROX 6.0に参照高度を入力する必要があります（この手順をキャリブレーションと呼びます）。

ROX 6.0は、いくつかの方法でキャリブレーションが可能です。

1. 拠点高度

   拠点高度とは、あなたが普段いる場所（通常あなたの自宅）の標高で、ロードマップや地図で知ることができます。ROX 6.0にこの標高を設定（“4.5 拠点高度の設定”を参照）すると、3秒以内にキャリブレーションが行われます（“5.5 拠点高度のキャリブレーション”参照）。拠点高度は、ROX 6.0に永続的に保存されます。バッテリー交換を行ってもデータは消去されません。

2. 現在地の高度

   現在地の高度とは、スタート拠点とは関わりなく、あなたが現在いる場所の高度です（例：走行をスタートする場所、アルペンロッジ、その他の場所）。現在地の高度はあなたがバイクで出掛けたときや、標高情報が提供されたときに使われます。

3. 海面気圧

   あなたのいる場所の高度が分からないときは、海面気圧を入力してキャリブレーションを行うことができます。海面気圧はウェブサイトや新聞、空港などで知ることができます。

8 重要事項、トラブルシューティング、FAQ

8.1 重要事項

8.1.1 ROX 6.0 の防水機能

ROX 6.0には防水加工が施されています。雨天の使用でも壊れる心配がなく、ボタン操作も普段どおりに行えます。

8.1.2 トランスミッターの防水機能

STSスピードトランスミッター、STSケイデンストランスミッター、STSハートレートトランスミッターは、防水加工が施されいるため、多くのスポーツに適しています。

8.1.3 チェストベルトのお手入れ

COMFORTEX+素材のチェストベルトは洗濯機で洗えます。40°C、手洗いで設定してください。通常の洗剤がお使いいただけます。

注意

漂白剤や漂白剤を含んだ洗剤は使用しないでください。石鹸や柔軟剤も使用できません。

COMFORTEX+は絶対に化学洗浄しないでください。ベルトもトランスミッターも乾燥機には適していません。ベルトは絞ったり、濡れている間に伸ばしたり、吊るしたりしないで、平置きにして乾かしてください。COMFORTEX+に、アイロンがけは絶対にしないでください。

8.1.4 トレーニングについてのアドバイス

健康上のリスクを取り除くため、トレーニングを始める前にあなたの主治医と相談してください。もしあなたが心臓循環器系に不安を抱えている場合は特にこれを守ってください。

もしあなたがペースメーカーを付けている場合は、ROX 6.0のシステムが干渉しないか主治医に確認してください。

8.2 トラブルシューティング

速度が表示されない

- コンピューター本体はしっかりとマウントに取り付けられていますか？
- 本体とブラケットの接触面がさびたり錆びたり、腐食していませんか？
- マグネットとSTSトランスミッターとの距離を確認しましたか？（最大12mm）
- マグネットの磁力が効いているか確認しましたか？
- スピードトランスミッターのバッテリー状態を確認しましたか？

ケイデンスが表示されない

- マグネットとケイデンストランスミッターとの距離を確認しましたか？（最大12mm）
- マグネットの磁力が効いているか確認しましたか？
- ケイデンストランスミッターのバッテリー状態を確認しましたか？

心拍数が表示されない

- 電極は十分に湿っていますか？
- あなたの体に対してチェストベルトは正しく装着されていますか？
- ハートレートトランスミッターのバッテリー状態を確認しましたか？

ディスプレイに表示されない

- ROX 6.0のバッテリー状態を確認しましたか？
- バッテリーは正しく挿入されていますか？（+が上向きになっていますか？）
- バッテリーはうまく接触していますか？（接触金具の曲がり具合はOKですか？）

ディスプレイの表示が薄い/反応が遅い

- 気温が高すぎる（>60°C）か、または、低すぎる（<0°C）場所で使用していませんか？

誤った速度が表示される

- マグネットは2つとも取り付けられていますか？
- マグネットはスピードトランスミッターに対して正しい位置に取り付けられていますか？（トランスミッターと平行で、トランスミッターの中心を通る位置ですか？）
- ホイールサイズは正しく設定されていますか？

同期しない

- マグネットと各トランスミッターの距離は適切か確認しましたか？
- トランスミッターのバッテリー残量は十分ですか？
- トランスミッターの転送領域を確認しましたか？
- ハブダイナモをご使用の場合はトランスミッターの位置を変えてください。

“TOO MANY SIGNALS” と表示される

— 他のトランスミッターとの距離を大きく取り、いずれかのボタンを押してください。

8.3 よくあるご質問（FAQ）

自分でバッテリー交換をしてもいいですか？

すべてのROX 6.0のコンポーネントは、ご自身でバッテリー交換ができるように、バッテリーコンパートメントを備えています。バッテリー交換の際は、コンパートメントを閉める前に、必ず密閉リングを正しい位置にはめてください。

別の人のサイクルコンピューターやハートレートモニターと干渉することはありますか？

STSデジタル転送システムは信号が暗号化されるため、ほぼ完全に他の機器との干渉を防ぎます。トランスミッターと本体受信機を同期させるときは、必ず他のSIGMA ROXの機器の周辺から離れてください。

トランスミッターや本体受信機のバッテリーはどのくらいの期間もちますか？

バッテリー寿命は、機器をどれだけ使用されたか、そして、バックライトをどれだけ使用されたかによります。

一般的に、ROX 6.0と3つのトランスミッターは少なくとも1年間もつように設計されています（1日1時間使用として）。※ただし、ご購入時はテスト用バッテリーですので、この限りではありません。また、電池は保証対象外です。

STS 転送システムは他の転送システムと互換性がありますか？（例：Bluetooth、ANT+、DTS など）

ありません。多種多様な転送システムは相互に互換性をもちません。

なぜ移動しなくても、高度が変更されるのですか？

ROX 6.0は気圧高度計測に基づいて高度を計測します。気圧は絶えず変化しているため、たとえあなたが同じ場所にいても、現在地の高度は変化し得ます。

ただしROX 6.0は、スリープモードになるとき、その時点の現在地の高度を保持するシステムを備えており、これによって、あなたが定期的に移動しないときには、現在地の高度は一定に保たれるようになっています。

なぜいつも現在地の高度を調整しなければいけないのですか？

現在地の高度は気圧に基づいて決定されるので、気圧の絶え間ない変化とともに現在地の高度も変化します。これを補正して現在地の高度情報が誤差1m以内の正確さで示されるためには、毎回自転車に乗る前にROX 6.0に参照高度を入力する必要があります。これは高度キャリブレーションとして知られています。

9 技術データ

9.1 単位・最小値・最大値

	単位	最小値	最大値
バイク			
現在の速度	kmh/mph	0.0	199.8/124.2
平均速度	kmh/mph	0.00	199.8/124.2
最高速度	kmh/mph	0.00	199.8/124.2
走行距離	km/mi	0.00	9999.99
現在のケイデンス	rpm	20	180
平均ケイデンス	rpm	20	180
心拍数			
現在の心拍数	bpm	40	240
平均心拍数	bpm	40	240
最大心拍数	bpm	40	240
最大心拍数に対する割合（%）	%	0	240
消費カロリー	kcal	0	99999
時計			
走行時間	hhh:mm:ss	00:00:00	999:59:59
ハイキングタイム	hhh:mm:ss	00:00:0	999:59:59
ターゲットタイム	hhh:mm:ss	00:00:0	999:59:59
時刻	hh:mm (24 h)	00:00	23:59
日付	DDMM.YYYY	01.01.2013	31.12.2099
ストップウォッチ	h:mm:ss.1/10	0:00:00.0	9:59:59.9
カウントダウン	hh:mm:ss. 1/10	00:00:00.0	9:59:59.9
気温			
現在の気温	°C/°F	-10.0/14.0	+70/+158
高度			
現在高度	m/ft	-999/-999	4999/16999
アップヒル高度	m/ft	99999/99999	99999/99999
ダウンヒル高度	m/ft	99999/99999	99999/99999
最大高度	m/ft	0	4999/16999
ラップ			
ラップ数	単位なし	0	99
ラップタイム	hhh:mm:ss	00:00:00	999:59:59
スプリットタイム	hhh:mm:ss	00:00:00	999:59:59
ラップ距離	km/mi	0	9999.99
スタート地点からの距離	km/mi	0	9999.99
ラップ毎の平均速度	kmh/mph	0.00	199.8/124.2
ラップ毎の最高速度	kmh/mph	0.00	199.8/124.2
ラップ毎の最大心拍数	bpm	40	240

	単位	最小値	最大値
ラップ毎の消費カロリー	kcal	0	99999
積算値			
積算走行距離 バイク 1/2 バイク 1+2	km/mi	0	99999
積算走行時間 バイク 1/2 バイク 1+2	mm:ss.x/ hhh:mm:ss	00:00	999:59
積算走行高度 バイク 1/2 バイク 1+2	m/ft	0	99999
積算消費カロリー バイク 1/2 バイク 1+2	kcal	0	99999

9.2 バッテリー交換

サイクルコンピューター、および、トランスミッターのバッテリー残量が少なくなるとディスプレイに警告表示が出ます。バッテリー交換後、リセットに少しの時間を要します。

サイクルコンピューター 5.1

- 付属のツールを使ってコンパートメントを開けてください。
- 古いバッテリーを取り外します。
- 新しいバッテリーを挿入してください。
- 極性(+)(−)に注意すること。
- 密閉リングがずれていれば、きちんとはめ直してください。
- 付属のツールを使ってコンパートメントを閉じてください。

トランスミッター 5.2 5.3 5.4

- 付属のツールを使ってコンパートメントを開けてください。
- 古いバッテリーを取り外します。
- 新しいバッテリーを挿入してください。
- 極性(+)(−)に注意すること。
- 密閉リングがずれていれば、きちんとはめ直してください。
- 付属のツールを使ってコンパートメントを閉じてください。

9.3 気温・バッテリー

サイクルコンピューター

周辺温度	+60℃/−10℃
バッテリー型式	CR 2450 (ref. no. 20316)

スピードトランスミッター

周辺温度	+60℃/−10℃
バッテリー型式	CR 2032 (ref. no. 00396)

ケイデンストランスミッター

周辺温度	+60℃/−10℃
バッテリー型式	CR 2032 (ref. no. 00396)

ハートレートトランスミッター

周辺温度	+60℃/−10℃
バッテリー型式	CR 2032 (ref. no. 00396)

10 保証について

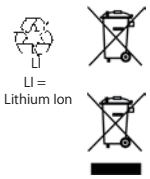
当社は法律により定義される欠陥について、契約上のパートナーに対し責任を追います。但しバッテリーは保証の対象外です。保証を受ける場合は、ROX 6.0をご購入いただいたディーラーにご連絡ください。保証書（ご購入後1年以内・バッテリーなど消耗品を除く）、ご購入時のレシート又は、領収書を必ず保管ください。ご購入の販売店名、ご購入の機種名、ご購入年月日が記載されているものでなければなりません。上記書類がご用意いただけない場合、ご購入時の下記の内容を販売店にて記載頂きますようお願いいたします。

①ご購入日：②販売店様名：③ご購入のモデル名：
④お客様のご住所（任意）氏名（任意）

注意：販売後、お客様の故意、不注意による不良、使用条件によって著しく厳しい使用条件下での故障、及び転倒、落下による故障等に関しましては期間中であっても保証対象外といたします。また、弊社にて製品を確認の際、通常使用時の故障と認められない場合なども保証対象外となります。この保証は、日本国内で販売の正規輸入品のみ対象です。新品であっても並行輸入品は対象外となります。

輸入元：
有限会社 アキコーポレーション
所在地：〒570-0039　大阪府守口市橋波西之町1-10-2

保証が認められた場合、製品を交換し、ご返送させていただきます。その時点での現行モデルのみ保証いたします。メーカーは常に技術仕様を変更する権利を有しています。



バッテリーはお住まいの自治体の指示に従って廃棄してください。
電化製品は行政、および、お住まいの自治体の指示に従って廃棄してください。

FCC 適合宣言

本製品はFCC規則Part15に準拠しています。そのため本機の動作については以下の2項目の条件に従うものとします。

(1) 本製品は有害な電波干渉を発生させてはならない。
(2) 本製品は望まざる動作を起こす可能性のある電波干渉を含み、いかなる干渉も受け入れなければならない。

注意：この機器はテストの結果、FCC規則Part15に規定されるクラスBデジタル機器の基準に適合する製品であると認定されています。これらの基準は、住宅環境下の設置における有害な電波干渉から適切に保護するために設けられたものです。この機器は無線周波エネルギーを発生、使用、および、放射する可能性があり、指示に従って設置されない場合、無線通信にとって有害な電波干渉を引き起こす可能性があります。しかし、特定の設置状況下でも干渉が起きないという保証はありません。本機の電源のオン/オフを切り替えてみて、本機が無線受信やテレビ受信に対し有害な電波干渉を起こしていると確認できる場合は、下記のいくつかの方法で干渉を除くことが推奨されます。

- 受信アンテナの方向や位置を調整し直してください。
- 本機と受信装置との距離を離してください。
- 受信装置が接続しているコンセントとは別の回路のコンセントに本機を接続してください。
- 販売店、または、経験のある無線／テレビ技術者に相談してください。

CE 適合宣言についてはウェブサイト www.sigmasport.com をご参照ください。

11 インデックス

P

PCインターフェイス 9, 29

R

ROX 6.0の機能 9

あ行

オプションのアクセサリー 8

か行

高度キャリブレーション 32
カウントダウンの設定 27
基本設定 11, 16
技術データ 36
強度ゾーンの設定 21
言語の設定 16

さ行

時刻の設定 18
ストップウォッチ 27
ゾーンアラームをアクティブにする 25
操作の概要 13, 14

た行

単位の設定 16
ディスプレイのバックライト 26
ディスプレイの表示 15
トラブルシューティング 34
トランスミッターの同期 11
トレーニングゾーンの設定 20

は行

ハイキングの機能 30
- ターゲットタイムの設定 30
- 積算ハイキング高度の設定 24
- 積算ハイキング消費カロリーの設定 24
- ハイキングタイムのスタート 30
- 積算ハイキングタイム 23

バイク1、および、バイク2の設定
- 積算高度 23
- 積算消費カロリー 24
- 積算走行距離 22
- 積算走行時間 22
- ホイールサイズ 17

初めての起動 11
バッテリー交換 38
日付の設定 19
ブラケットの取付け 10
防水加工 33
ボタン機能 13

や行

よくあるご質問 35

ら行

ラップ機能 26
ラップビューを開く 27

SIGMA-ELEKTRO GmbH
Dr. - Julius -Leber-Straße 15
D-67433 Neustadt /Weinstraße

SIGMA SPORT USA
3487 Swenson Ave.
St. Charles, IL 60174, U.S.A.

SIGMA SPORT ASIA
4F, No.192, Zhonggong 2nd Rd.,
Xitun Dist., Taichung City 407, Taiwan